

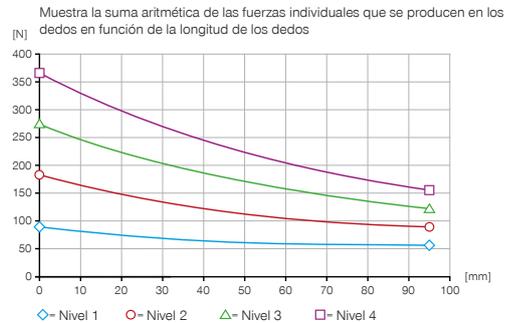
# PINZAS PARALELAS

## TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2013

### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



#### ► Gráfico de fuerzas



#### ► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y pares estáticos que pueden influir adicionalmente en la fuerza de agarre.



Mr [Nm]	13
Mx [Nm]	13
My [Nm]	10
Fa [N]	325

### ► DATOS TÉCNICOS

Referencia	Datos técnicos
Apropiado para tipo robot	Universal Robots e-Series
Accionamiento	I/O
Detección de la posición integrada	analógico 0 ... 10 V
Carrera por mordaza [mm]	13
Autorretención	mecánica
Sincronización [s]	0.055
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.15
Longitud de los dedos máx. [mm]	100
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	2
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.55

### ► DATOS TÉCNICOS DE LOS NIVELES DE FUERZA

Referencia	Nivel 1
Fuerza de agarre [N]	90
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.42 / 0.42

Referencia	Nivel 2
Fuerza de agarre [N]	180
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.32 / 0.32

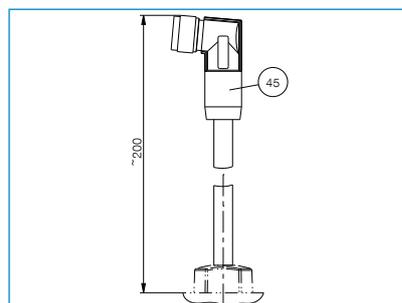
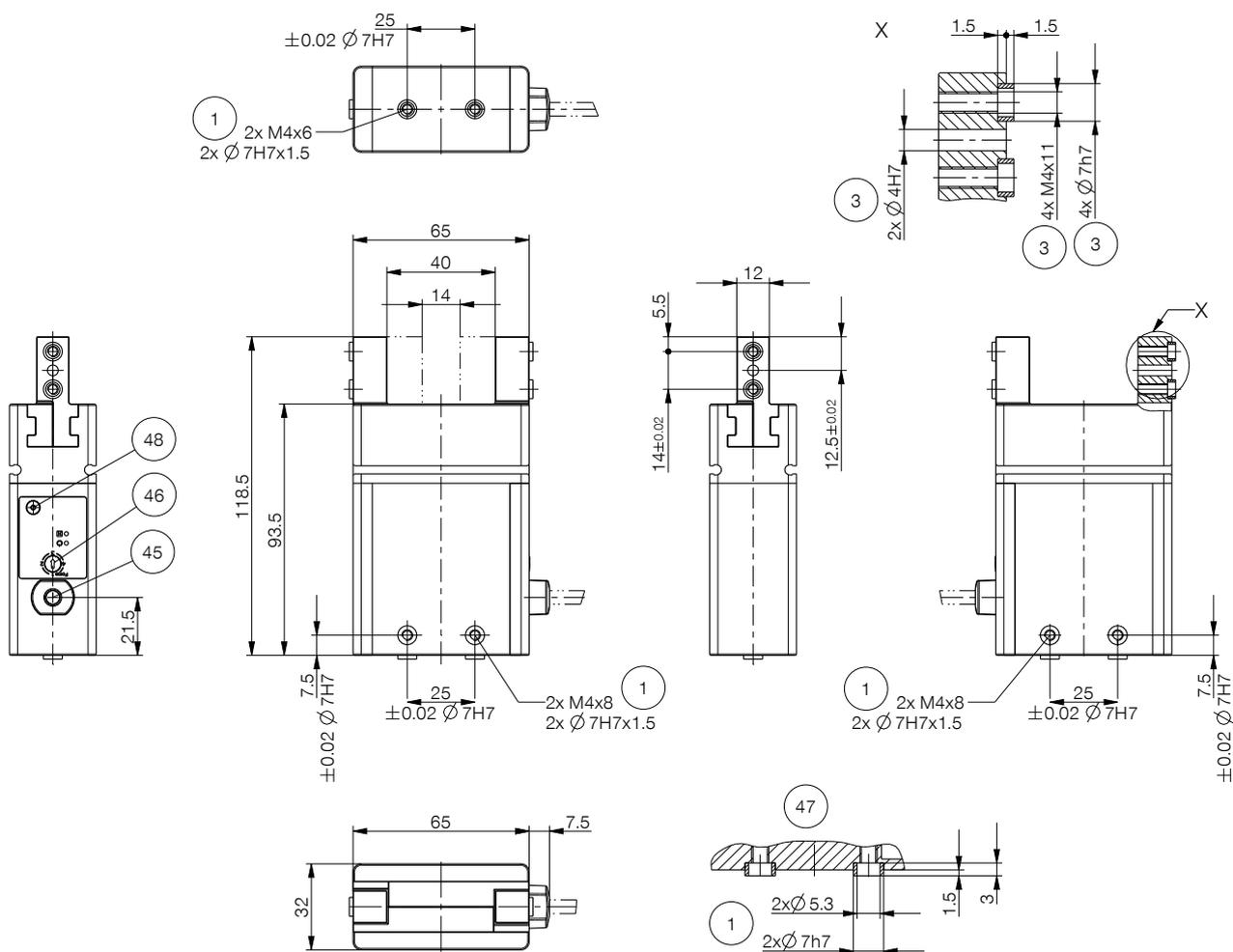
Referencia	Nivel 3
Fuerza de agarre [N]	270
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.26 / 0.26

Referencia	Nivel 4
Fuerza de agarre [N]	360
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.23 / 0.23

## DIBUJOS TÉCNICOS

- ① Fijación pinza
- ③ Sujeción dedo
- ⑥ Ranura para detectores magnéticos
- ④5 Abastecimiento de energía (M8, 8 polos)
- ④6 Ajuste del nivel de fuerza
- ④7 Interfaz de fijación de la pinza
- ④8 desbloqueo de emergencia



# PINZAS PARALELAS

## TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2013

### ▶ ACCESORIOS



### ▶ INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]  
Anillo de centrado

390677

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2013IO-12-B-01



CONEXIONES/OTROS



**APR000018**

Placa adaptadora